(19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公 開 特 許 公 報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平6-308592

(43)公開日 平成6年(1994)11月4日

(51) Int Cl.5

識別記号

. Pi

技術表示箇所

G 0 3 B 17/12

A 7513-2K

庁内整理番号

G 0 2 B 7/02

ת

審査請求 有 発明の数2 OL (全 7 頁)

(21)出願番号

特願平6-69306

(22)出願日

昭和60年(1985) 8月29日 手続補正書提出の日 (71)出願人 000004112

株式会社ニコン

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号

(72)発明者 若林 央

東京都品川区西大井1丁目6番3号 株式

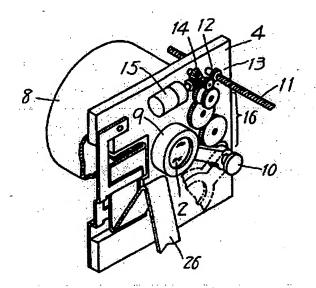
会社ニコン大井製作所内

# (54) 【発明の名称】 カメラの安全装置

# (57)【要約】 (修正有)

【目的】 裏蓋を開いたときには、フイルムアパーチヤを 通して侵入した異物によつてカメラの機能が阻害される ことの無い安全装置を提供する。

【構成】モータ15の駆動によつて後群レンズ2を光軸に直角な方向に退避させる後群レンズ移動機構16と、モータの駆動を制御するモータ制御回路手段と、フイルムの巻戻し、フイルムの取出しまたはフイルム装填に先立つて変位する移動部材の変位を検知する検知手段とを設け、その検知手段の検出信号に後群レンズを撮影光路の退避位置へ自動的に退避させるように構成することを技術的要点とするものである。



1

# 【特許請求の範囲】

【請求項1】 前群レンズと後群レンズとの間にシヤッタが設けられた撮影レンズを有するカメラにおいて、 モータの駆動によって前記後群レンズを撮影光路外の退 群位置へ移動させる後群レンズ移動手段と、

フィルムの巻戻し、フィルムの取出しまたはフィルムの 装填のいずれかに先立って起こる状態の変化を検知する 検知手段と、

該検知手段からの検知信号を受けて前記後群レンズを前 記退避位置へ移動させるように前記モータの駆動を制御 10 するモータ制御回路手段とを有することを特徴とするカ メラの安全装置。

【請求項2】 前記撮影レンズは、それ自身撮影可能な前群の主レンズ(1)と、焦点距離を短焦点から長焦点に切り替える後群の副レンズ(2)とから成り、前記主レンズ(1)と副レンズ(2)とは前記モータによつて駆動され前記副レンズ(2)が退避位置まで移動したときに前記シャツタ(6)は前記主レンズ(1)と共に、カメラのフィルムアパーチャ(17)に近付く方向に繰り込まれることを特徴とする請求項1記載のカメラの安全装置。

【請求項3】 前記検知手段は、カメラの裏蓋(2 7)の開動作を検知するスイツチ(SW1)であること を特徴とする請求項1または請求項2記載のカメラの安 全装置。

【請求項4】 前群レンズと後群レンズとの間にシヤッタが設けられた撮影レンズを有するカメラにおいて、

モータの駆動によって前記後群レンズを撮影光路内の 挿入位置から撮影光路外の退避位置へ移動させる後群レ ンズ移動手段と、

前記後群レンズを前記退避位置に位置させるべく操作されると退避信号を、前記挿入位置に位置させるべく操作されると挿入信号をそれぞれ出力する操作手段と、

全フィルムの撮影完了から裏蓋の開放までの間に起こる 状態の変化を検知し、裏蓋開放信号を出力する検知手段 と

前記後群レンズが、前記退避位置にあると退避位置信号 を、該退避位置にないと非退避位置信号を、前配挿入位 置にあると挿入位置信号を、該挿入位置にないと非挿入 位置信号をそれぞれ出力する位置検出手段と、

前記退避信号と裏蓋開放信号とのいずれか少なくとも一方と、前記非退避位置信号とを共に受けると、前記後群レンズを前記退避位置へ移動させるように前記モータの駆動を制御し、前記挿入信号と前記非挿入位置信号とを共に受け、かつ前記裏蓋開放信号を受けないと、前記後群レンズを前記挿入位置へ移動させるように前配モータの駆動を制御するモータ制御回路手段と、

前記退避信号と退避位置信号とを共に受けてからでない ズ鏡筒がカメラ本体がら繰り出された望遠状態を示す。 と、または前記挿入信号と挿入位置信号とを共に受けて 図1において、撮影レンズは、単独にても撮影可能な前 からでないと、シャッタレリーズ操作を不可能とする手 50 群の短焦点距離(以下「広角」と称する。)の主レンズ

段とを有することを特徴とするカメラの安全装置。 【発明の詳細な説明】

### [0001]

【産業上の利用分野】本発明は、カメラのフイルムアパーチャ部分から侵入する異物から暗箱内のレンズ等を保護する安全装置、特に、前群レンズと後群レンズとの間にシャツタが設けられた撮影レンズを有するカメラの安全装置に関する。

### [0002]

【従来の技術】前群レンズと後群レンズとの間にシヤツタが設けられた撮影レンズを有するカメラにおいては、 従来前群レンズの前面はレンズバリア等によつで塵その他の異物から安全に保護されている。しかし、後群レンズの後面については従来何等の保護手段も設けられていないため、フイルム装填の際にカメラの裏蓋を開けると、カメラのフイルムアバーチヤを通してレンズ後面が露出する。その為、フイルムアバーチヤを通して座、切屑その他フイルム断片等が侵入し、レンズ面に付着し、最悪の場合には、レンズを傷付ける恐れが有つた。

0 【0003】このことは、通常のピトウインシャツタを 有する撮影レンズばかりでなく、ピハインドシャツタを 有する撮影レンズにリヤコンパージョンレンズを付加し た場合、或いは、主レンズをシャツタと共に繰り出して その後に副レンズを挿入するいわゆる二焦点式カメラに おいても同様で、従来、フイルムアパーチャ側からの内 部装置の保護については何等の対策もなされていなかつ た。

#### [0004]

【発明が解決しようとする課題】本発明は、上記従来のカメラにおける欠点を解決し、裏蓋を開いたときには、フイルムアパーチヤを通して侵入した異物によつてカメラの機能が阻害されることの無い安全装置を提供することを目的とする。

#### [0005]

【課題を解決するための手段】上記の目的を達成するために本発明は、モータの駆動によつて後群レンズを光軸に直角な方向に退避させる後群レンズ移動機構と、モータの駆動を制御するモータ制御回路手段と、フイルムの巻戻し、フイルムの取出しまたはフイルム装填に先立つて変位する移動部材の変位を検知する検知手段とを設け、その検知手段の検出信号に後群レンズを撮影光路の退避位置へ自動的に退避させるように構成することを技術的要点とするものである。

### [0006]

【実施例】次に、本発明の実施例を添付の図面に基づいて詳しく説明する。図1は本発明の実施例を示す二焦点カメラの一部上面を残して破断した断面図で、撮影レンズ鏡筒がカメラ本体から繰り出された望遠状態を示す。図1において、撮影レンズは、単独にても撮影可能な前番の短角点距離(以下「佐角」と称する。)の主レンズ

1と、長焦点距離(以下「望遠」と称する。)に切り替 える際に主レンズ1の光軸上に挿入される後群の副レン ズ2とから成り、主レンズ1を保持する主レンズ枠3は 台板4に固設されたシヤツタ基板5に取り付けられてい る。台板4とシャツタ基板5との間には絞り兼用のシャ ツタ6が設けられ、また、主レンズ1の前側には、レン ズパリア装置7が設けられ、主レンズ枠3、シヤツタ基 板5およびレンズパリア装置7の外周を覆つて撮影レン ズ鏡筒8が台板4の前側に固設されている。

【0007】台板4の裏側には、副レンズ2を保持する 10 副レンズ枠9が支軸10のまわりに回動可能に支持さ れ、さらに図2に示すように、光軸方向に伸びた送りね じ軸11と螺合する送りナツト12と一体の歯車12 を、ベベルギヤ14を介して回転させる駆動モータ15 が固設され、駆動モータの回転により台板4が光軸に沿 つて移動するように構成されている。また、副レンズ枠 9は、減速ギヤ列16を介して駆動モータ15によつて 駆動され、撮影レンズ鏡筒8が台板4と共に図1に示す 望遠位置から図3に示す広角位置へ繰り込まれると、そ の副レンズ枠9は副レンズ2を主レンズ1の光軸に一致 20 して置く図2中で実線にて示す挿入位置から破線にて示 す撮影光路外の退避位置まで移動する如く構成されてい る。

【0008】フイルムアパーチャ17とフイルム供給室 18およびフイルム巻取り室19を有するカメラ本体2 0の前面には、移動可能な台板4と撮影レンズ鏡筒8と を収容する突出壁21が設けられ、そのカメラ本体20 と突出壁21とは、外装カバー22によつて覆われてい る。またその外装力パー22の上面には、図1に示す如 く焦点距離切替え操作部材23とレリーズ釦24とが設 30 けられている。カメラ本体20と台板4との間には、台 板4に設けられた駆動モータ15やシャツタ制御装置2 5 等の電気装置と、これ等を制御するカメラ側の制御装 置とを電気的に接続するためのフレキシブル回路板26 が設けられている。さらにまた、カメラの裏蓋27の内 側には、カメラ本体20側に設けられた裏蓋スイツチS Wi を開閉させる突子28が設けられている。この裏蓋 スイツチSWi は裏蓋27が閉位置に在るか開位置に在 るかを検出するための検知手段を構成している。また、 カメラ本体20のフイルムアパーチャ17の前側の周囲 には突出壁29が設けられ、台板4は、広角位置におい てその突出壁29の前端29aに接近する位置まで繰り 込まれるように構成されている。これにより、台板4の 裏面に設けられた副レンズ2、減速ギヤ列16、駆動モ ータ15等はフイルムアパーチャ17を通して見えない ようになり、また、塵等が内部に侵入して副レンズ2を 曇らせたり歯車列16との作動を害することが防止され る。特に副レンズ2はフイルムアパーチャ17の前面か ら退避するので、フイルムアパーチャを通して侵入する 異物等によって傷付けられる恐れが無く安全に保護され 50 【0011】 図5はCPU30におけるレンズ制御の流

【0009】また、前群の主レンズ1の後面はシヤツタ 6によって覆われているので塵や異物が付着する恐れが 無く安全に保護される。図4は、図1に示す実施例カメ ラにおける駆動モータ15を制御する回路の概略を示す 回路図である。このカメラにおいては、図1には図示さ れない被写体輝度検出装置40および自動距離検出装置 50が設けられ、絞り兼用シヤツタ6を駆動制御するシ ヤツタ制御装置23と駆動モータ15の回転を制御する モータ制御回路60とは、その輝度検出装置40、自動 距離検出装置50と共に、電源スイツチSW。の投入に より動作を開始するマイクロプロセツサ(CPU)30 の指令に従つて動作するように構成されている。レリー ズ釦24 (図1参照) を半押しすると、レリーズスイツ チSW。が閉じ、そのレリーズ情報がCPU30に入力。 される。これにより、CPU30は、自動距離検出装置 を動作させて被写体までの距離を検出し、その検出信号 に基づいて、モータ制御回路60を介して駆動モータを 駆動させ、台板4を被写体距離に応じて移動させて距離 調節を行う。また同時に被写体からの光を受光する輝度 検出装置からの検出信号に基づいて適正な絞り値とシヤ ツタ速度値とを演算し、その演算結果をメモリーする。 さらにレリーズ釦24が全押しされるとシヤツタ6はレ リーズされ、シャツタ制御装置23はCPU30にメモ リーされた絞り値と速度値との組合せに従つてシヤツタ 6を開閉させ、露光を終了する。露光が終了すると、C PU30は所定のシーケンスに従つてモータ制御回路6 0に信号を送り駆動モータ15を逆転させて台板4と共 に撮影レンズ鏡筒8をリセツト位置へ復帰させる。撮影 レンズ鏡筒8がリセツト位置に復帰すると、CPU30 はリセツト台板4に連動するリセツトスイツチSW。か らのリセツト情報を入力して、駆動モータ15を停止さ

【0010】一方、焦点距離切替え操作部材23(図1 参照)を記号「T」から「W」に切り替えると、この焦 点距離切替え操作部材23に連動するT/W切替えスイ ツチSWzからの切替え情報に基づいて、CPUは駆動 モータ15を駆動させ、台板4と共に撮影レンズ鏡筒8 は望遠位置から広角位置へ図3に示すように繰り込まれ る。また同時に、副レンズ枠9は図1の挿入位置から、 図3に示すように、フイルムアパーチャ17の前部に設 けられた突出壁29より外側の退避位置へ移動し、撮影 レンズは主レンズ1のみの短焦点レンズに切り替えられ る。さらに、台板4が望遠位置から広角位置へ移動する と、台板4の動きに連動して撮影レンズ鏡筒8が望遠・ 広角いずれの位置に在るかを検出する図示されないエン コーダのようなレンズ位置検出装置のレンズ位置検出ス イツチSWiからの位置情報がCPU30に入力され る。

れ線図である。CPU30は、裏蓋スイツチSWi、T /W切替えスイツチSW』またはレリーズスイツチSW 、が切り替わる信号により動作を開始し、先ず、裏蓋2 7が閉じているか否かを判断(ステツブ101)する。 この判断は、裏蓋スイツチSWiからの裏蓋開閉情報に 基づいて行われる。さらに、ステツブ101がNOの場 合、すなわち裏蓋27が開成状態にあるときは、台板4 と共にレンズ位置が広角側リセツト位置にあるか否かが 判断 (ステツブ102) される。この場合レンズ位置情 報は、台板4に連動するT/W位置検出スイツチSW。 とリセツトスイツチSW。からの情報に基づいて判断さ れる。もし、レンズが広角側リセツト位置に無い場合す なわちステップ102がNOのときは、レンズは台板4 と共に繰り込まれ(ステツブ103)、広角リセツト位 置に達すると、裏蓋27が閉じられるまで待機する(ス テツブ105)。また、ステツブ102における判断が YESのとき、すなわちレンズが広角側セツト位置にあ るときも、裏蓋27が閉じられるまで待機する(ステツ プ104)。

【0012】ステツプ101またはステツプ104にお 20 いて裏蓋27が閉じられていると判断された場合すなわちYESのときは、焦点距離切替え操作部材23に連動するT/W切替えスイツチSW2からの情報により望遠(T)側が選択されているか否かが判断(ステツプ105)される。もし、その判断がNOの場合すなわち広角(W)が選択されているときは、レンズ位置検出スイツチSW4からの情報により、実際にレンズが広角側リセット位置に在るか否かが判断(ステツプ106)され、YESの場合すなわち広角側リセット位置にレンズが在るときはステップ110に移行し、望遠位置に在る場合 30 にはレンズは繰り込まれ(ステツプ107)、リセツト位置に達するとステップ110に移行する。

【0013】一方、ステツブ105における。判断がYESのとき、すなわちT/W切替え操作部材23が望遠位置(T)にセツトされている場合には、レンズ位置検出スイツチSW。からの情報によりレンズが望遠側リセット位置に置かれているか否かが判断(ステツブ108)され、もしNOのときすなわちレンズが広角側リセット位置にあるときは、レンズが繰り出され(ステツブ109)、望遠リセツト位置に到達したとき、次のステップ110に移行する。

【0014】ステツブ108において、YESの場合、すなわちレンズが望遠側リセット位置にあると判断されたならば、次にレリーズ釦24に連動するレリーズスイッチSW。がONされたか否かが判断(ステツブ110)され、レリーズスイツチSW。がONとなると、CPU30は、自動距離検出装置50からの検出信号に基づいて自動焦点調節(ステツブ111)の動作を行いさらに、被写体からの光を受光する輝度検出装置(40)からの検出信号に基づいて適正な絞り値とシヤツタ速度

値とが演算して適正露出値を自動設定(ステツプ112)し、引き続くシーケンスに従つて撮影(ステツプ116)のために動作し、撮影が完了すると、その完了信号により動作をストツブする。

【0015】上記の実施例においては、フイルム交換あ るいはフイルム装填に先立つて開かれる裏蓋の動きを検 知する裏蓋スイツチSWi からの情報に基づいて主レン ズ1と副レンズ2とが移動するように構成されている。 しかし、主レンズ1と副レンズ2との駆動は、裏蓋の開 閉に直接運動するスイツチSW からの情報ばかりでな く、例えば、巻戻し釦の押動やフイルム巻上げ終端にお けるフィルムの張力変化を検知するスイツチのような、 フイルムの巻戻しに先立つて変位する部材の動きを検知 するスイツチ手段や、フイルムパトローネ軸と巻戻し軸 との結合を解除する巻戻しノブの軸方向の摺動動作や裏 蓋錠止装置の錠止解除動作のようなフイルムの取出し、 装填に先立つて変位する部材に連動するスイツチを設 け、そのスイツチからの信号により、副レンズを自動的 に退避させると共に主レンズを沈胴位置まで繰込むよう に構成してもよい。

【0016】また、上記の実施例においては、裏蓋の閉動作によって、副レンズの自動退避が解除されるように構成されているが、裏蓋錠止装置の錠止動作、フイルムの空送りまたは空送り釦の押圧動作を検知するスイツチの検出信号等に応じて副レンズの自動退避が解除されるようにしてもよい。なお、上記の実施例は二焦点式カメラにおいて主レンズと共に副レンズが同一のモータによって駆動されるように構成されているが前群レンズと後群レンズとの間にシヤツタが設けられた撮影レンズを有するカメラにおいては後群のみを退避させるように構成すればよい。

# [0017]

【発明の効果】以上の如く本発明によれば、少なくとも 裏蓋が開成されたときは、副レンズ(後群レンズ)がフ イルムアパーチャ前面から退避し、主レンズ(前群レン ズ)の後面はシヤツタによつて覆われるので、フイルム アパーチャを通して侵入する塵その他の異物から、撮影 レンズを安全に保護することができる。さらに、実施例 に示すように二焦点式カメラに組み込めば、後群レンズ が退避すると同時に前群レンズと共にレンズ移動機構が フイルムアパーチャの外側部に接近し、フイルムアパー チャの前面がシヤツタ部分によつて覆われるので、フイ ルムアパーチャから侵入する塵や異物が直接レンズ移動 機構に付着することが無い。従つてレンズ移動機構の作 動が不円滑になつたり故障を起こす原因を除去すること ができる。

# 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例を示す二焦点式カメラの横断面 図

0 【図2】図1の実施例におけるレンズ駆動機構部の斜視

N

【図3】図1の実施例カメラの裏蓋を開いたときの状態を示す断面図

【図4】図1の実施例カメラの制御回路図

【図5】図4中に設けられたマイクロプロセツサCPU

の動作を示す流れ線図

【主要部分の符号の説明】

1---主レンズ (前群レンズ)

3---主レンズ枠

4---台板

6-シャツタ

8 一撮影レンズ鏡筒

11~13—台板移動機構

15---モータ

16--減速ギヤ列(後群レンズ移動機構

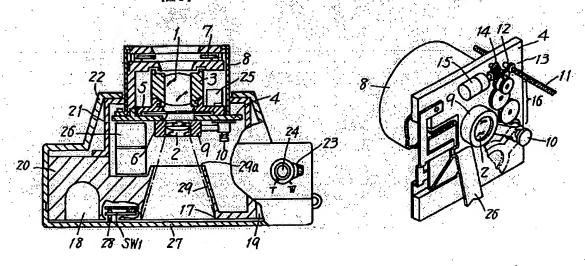
23 焦点距離切替え操作部材

30,60——七一夕制御回路手段

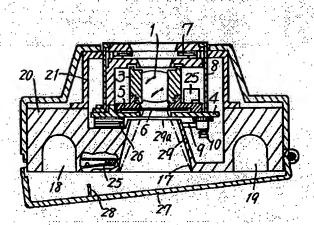
10 SWi — 裏蓋スイツチ (検知手段)

TEN 1

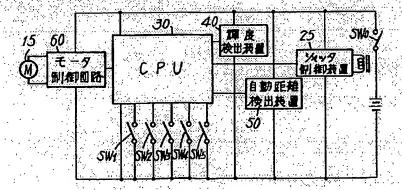
図2]



(EX 3



【図4】



【図5】

